

Aufgabe 1. Betrachten Sie folgende quadratische Gleichung:



$$x^2 + 2px - q = 0, \quad p, q > 0.$$

Ihre Lösungen lassen sich mithilfe der pq -Formel $x_{1,2} = -p \pm \sqrt{p^2 + q}$ berechnen. Ist man an der größeren der beiden Nullstellen interessiert, erhält man aus der pq -Formel sofort den Algorithmus

$$x_2 = -p + \sqrt{p^2 + q}.$$

Alternativ dazu hat man

$$0 = x^2 + 2px - q = (x - x_1)(x - x_2) = x^2 - (x_1 + x_2)x + x_1x_2$$

und damit

$$x_1x_2 = -q$$

bzw.

$$x_2 = \frac{-q}{x_1}, \quad x_1 = -p - \sqrt{p^2 + q}.$$

Man erhält also den alternativen Algorithmus

- gebe p, q ein
- berechne $x_1 = -p - \sqrt{p^2 + q}$
- berechne $x_2 = \frac{-q}{x_1}$

Implementieren Sie beide Algorithmen zur Berechnung der größeren Nullstelle in **Python**. Schreiben Sie dazu zwei Funktionen, die p, q als Eingabe- bzw. x als Ausgabeparameter besitzen. Vergleichen Sie beide Verfahren für $p = 10^2/10^4/10^6/10^7/10^8$ und $q = 1$. Welches Verfahren ist für große p genauer?


Aufgabe 2. Implementieren Sie in **Python** zwei Funktionen zur Berechnung der abgebrochenen



Exponentialreihe $e^x = \sum_{k=0}^{\infty} \frac{x^k}{k!}$ wie folgt:

$$x, n \mapsto \sum_{k=0}^n \frac{x^k}{k!} \quad \text{bzw.} \quad x, n \mapsto \sum_{k=0}^n \frac{x^{n-k}}{(n-k)!}.$$

Übergeben Sie n, x als Parameter. Vergleichen Sie e^x mit den beiden Prozeduren für verschiedene Wertepaare von n und x .

Aufgabe 3. Zur Approximation von $\int_a^b f(x) dx$ für stetiges f können als Ersatzprobleme eine  der Rechteck-Summen

$$h \sum_{i=0}^{n-1} f(a + ih), \quad \text{bzw.} \quad h \sum_{i=1}^n f(a + ih)$$

oder die Trapezregel


$$\frac{h}{2} \left(f(a) + 2 \sum_{i=1}^{n-1} f(a + ih) + f(b) \right)$$

benutzt werden, wobei $h = \frac{b-a}{n}$ ist. Die Anzahl n der Unterteilungen des Integrationsbereichs bestimmt dabei den Aufwand des jeweiligen Ersatzproblems und dessen Genauigkeit.


Implementieren Sie linksseitige und rechtsseitige Rechteckregel sowie die Trapezregel als Funktionen in **Python** mit Parametern f, a, b, n . Wenden Sie die Verfahren auf

$$\int_{\frac{1}{10}}^{10} \frac{1}{x^2} dx \quad \text{und} \quad \int_1^2 \ln(x) dx$$

an und vergleichen Sie die Ergebnisse mit der exakten Lösung.

Aufgabe 4. Vektoroperationen werden in **Python** in der Regel sehr viel schneller abgearbeitet als  Schleifen über Skalaroperationen. Schreiben Sie die Trapezregel in Vektornotation um, indem Sie

- einen Vektor mit sämtlichen Stützstellen $a + ih$ erzeugen
- den Integranden f auf diesen Vektor anwenden
- den Vektor der Ergebnisse mit der Funktion **sum** geeignet aufsummieren.

Aufgabe 5. Um das asymptotische Wachstumsverhalten zweier Funktionen zu vergleichen, bedient man sich der sog. \mathcal{O} -Notation. Gegeben seien zwei reellwertige Funktionen f, g . Dann definiert man 

$$f(x) = o(g(x)) \text{ für } x \rightarrow x_0 \Leftrightarrow \lim_{x \rightarrow x_0} \left| \frac{f(x)}{g(x)} \right| = 0$$

(f wächst langsamer als g). Man sagt, “ f ist klein o von g ”. Weiter setzt man

$$f(x) = \mathcal{O}(g(x)) \text{ für } x \rightarrow x_0 \Leftrightarrow \exists C : \limsup_{x \rightarrow x_0} \left| \frac{f(x)}{g(x)} \right| < C$$

(f wächst asymptotisch höchstens so schnell wie g); “ f ist groß \mathcal{O} von g ”.

Man zeige:

- $f(x) = o(g(x)), x \rightarrow x_0 \Rightarrow f(x) = \mathcal{O}(g(x)), x \rightarrow x_0$
- $(1+x)^3 = 1 + 3x + \mathcal{O}(x^2), x \rightarrow 0$
- $\sin x = x + \mathcal{O}(x^3), x \rightarrow 0$
- Die Umkehrung der Aussage (a) gilt nicht. Man finde ein Gegenbeispiel.
- Seien $f_1(x) = \mathcal{O}(g(x)), x \rightarrow x_0$ und $f_2(x) = \mathcal{O}(g(x)), x \rightarrow x_0$ gegeben. Dann gilt

$$(f_1 + f_2)(x) = \mathcal{O}(g(x)), x \rightarrow x_0.$$

- Sei $f(x) = \mathcal{O}(g(x)), x \rightarrow x_0$ gegeben und $c \in \mathbb{R}$. Dann gilt $(cf)(x) = \mathcal{O}(g(x)), x \rightarrow x_0$.
- Sei $f(x) = x^3 + 3x$. Man gebe das maximale $k \in \mathbb{N}$ an, so dass gilt:

$$f(x) = \mathcal{O}(x^k), x \rightarrow 0 \quad \text{bzw.} \quad f(x) = \mathcal{O}(x^k), x \rightarrow \infty.$$